



PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 02308934 A

(43) Date of publication of application: 21.12.90

(51) Int. Cl

F02D 29/00**B60K 41/06**

(21) Application number: 01131986

(22) Date of filing: 25.05.89

(71) Applicant: TOYOTA MOTOR CORP

(72) Inventor: IWATSUKI KUNIHIRO

(54) INTEGRAL CONTROL DEVICE FOR AUTOMATIC TRANSMISSION AND ENGINE

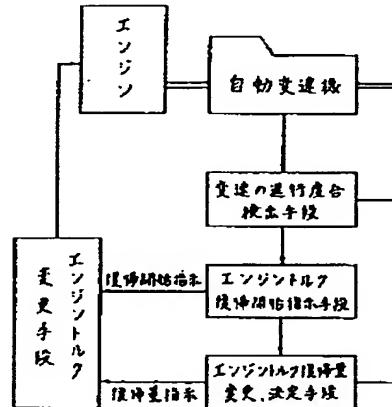
shock, and accordingly, it is possible to enhance the durability of a frictionally engaging device.

(57) Abstract:

COPYRIGHT: (C)1990,JPO&Japio

PURPOSE: To enhance the durability of a frictionally engaging device by sequentially changing the recovery value of an engine torque which has been changed, in order to return the changed torque to its original value on a real-time base in accordance with a degree of progress of speed change.

CONSTITUTION: There are provided a means for obtaining a degree of progress of speed change from a rotating condition of a rotary member, a means for instructing an initiation of return of an engine torque to an engine torque changing means in accordance with the degree of progress of speed change, and a means of sequentially changing and determining a recovery value of engine torque after the initiation of the return in accordance with a degree of progress of speed change after the initiation of the return. Thus, the engine torque is returned to its original value in accordance with the recovery value thus changed and determined so that the return of the engine torque is completed in synchronization with the completion of speed change. Thereby a speed change may be completed with a small



⑫公開特許公報 (A)

平2-308934

⑬Int.Cl. 5

F 02 D 29/00
B 60 K 41/06

識別記号

府内整理番号

C 7713-3G
8710-3D

⑭公開 平成2年(1990)12月21日

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全10頁)

⑮発明の名称 自動変速機及びエンジンの一体制御装置

⑯特願 平1-131986

⑰出願 平1(1989)5月25日

⑱発明者 岩月邦裕 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内

⑲出願人 トヨタ自動車株式会社 愛知県豊田市トヨタ町1番地

⑳代理人 弁理士 牧野剛博 外2名

明細書

1. 発明の名称

自動変速機及びエンジンの一体制御装置

2. 特許請求の範囲

(1) エンジントルクの変更手段を備え、変速中にエンジントルクを所定量だけ変更することによって変速特性を良好に維持するようにした自動変速機及びエンジンの一体制御装置において、

変速の進行度合を回転メンバの回転状態から検出する手段と、

前記変速の進行度合に基づいて、前記エンジントルクの変更手段にエンジントルクの復帰開始を指示する手段と、

該復帰開始後のエンジントルクの復帰量を、該復帰開始後における変速の進行度合に応じて逐次変更・決定する手段と、

を備え、該変更・決定された復帰量に基づいてエンジントルクを復帰し、変速の終了と同期してエンジントルクの復帰を完了することを特徴とする自動変速機及びエンジンの一体制御装置。

3. 発明の詳細な説明

【産業上の利用分野】

本発明は、自動変速機及びエンジンの一体制御装置に係り、特に、変速中にエンジントルクを所定量だけ変更することによって変速特性を良好に維持するようにした自動変速機及びエンジンの一体制御装置に関する。

【従来の技術】

歯車変速機構と複数個の摩擦係合装置とを備え、油圧制御装置を作動させることによって前記摩擦係合装置の係合を選択的に切換える、複数個の変速段のうちのいずれかが達成されるように構成した車両用自動変速機は既に広く知られている。

このような車両用自動変速機は、一般に、運転者によって操作されるシフトレバーと、車速を検出する車速センサと、エンジン負荷を反映していると考えられるスロットル開度を検出するスロットルセンサとを備え、シフトレバーのレンジに応じ、少なくとも車速及びスロットル開度に関係して前記摩擦係合装置の係合状態を自動的に切換える。

得るようになつてゐる。

ところで、上記のような車両用自動変速機において、変速時にエンジントルクを変更して、良好な変速特性を得ると共に、摩擦係合装置の耐久性の確保・向上を図つた自動変速機及びエンジンの一体制御が種々提案されている（例えば特開昭55-46095）。即ち、この一体制御は変速時におけるエンジンからのトルク伝達量を変更し、自動変速機の各メンバー、あるいはこれらを制御する摩擦係合装置でのエネルギー吸収分を制御して短時間で且つ小さな変速ショックで変速を完了し、運転者に良好な変速感覚を与えると共に、各摩擦係合装置の耐久性を向上させようとしたものである。このように、変速時においてエンジントルクを制御する変速制御は、自動変速機とエンジンとを一体的に制御する一つの方向性を示すものとして注目されており、相応の成果を上げつつある。

ところで、変速時にエンジントルクを変更した場合、変速の終了と共に該変更したエンジントルクを復帰させる必要がある。従来、このエンジン

トルク変更の復帰に関しては、変速に起因して回転数の変化する回転メンバの回転数変化をモニタし、この回転メンバの回転数変化から変速の終了の直前を検出し、所定時間をかけて徐々にエンジントルクを復帰させるようにする技術が提案されており、現状ではこれが最も精度の良い方法とされている（例えば特開昭60-260749、同59-97350）。

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、摩擦係合装置を係合（あるいは解放）させるときの油圧には不可避的にばらつきが存在する。又、エンジンによつて発生されるトルクも（たとえスロットル開度が同一であつたとしても）ある範囲ではばらついてしまうのは避けられない。その結果、回転メンバの回転数の変化様（回転角加速度）が変つてしまい、変速終了の直前から所定時間をかけて徐々にエンジントルクを復帰していたのでは、当該復帰の完了と実際の変速終了とが同期しないことがあるという問題があつた。

- 4 -

即ち、実際の変速終了に対してエンジントルクの復帰完了が遅れると変速後に出力軸トルクの落込みが発生し、逆に、変速終了に対してエンジントルクの復帰完了が早く過ぎるとエンジントルクを変更したことによる効果が充分得られずその結果クラッチのエネルギー吸収量が増えて耐久性が低下したり、あるいは変速ショックが増大してしまうという問題が発生する。

本発明は、このような従来の問題に鑑みてなされたものであつて、変速の終了とエンジントルクの復帰完了とを個々の自動変速機あるいはエンジンの出力のはらつきの如何に拘わらず必ず同期させることができ、その結果、小さな変速ショックで変速を終了でき、且つ摩擦係合装置の耐久性を向上させることができる自動変速機及びエンジンの一体制御装置を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

本発明は、第1図にその要旨を示すようにエンジントルクの変更手段を備え、変速中にエンジントルクを所定量だけ変更することによつて変速特

性を良好に維持するようにした自動変速機及びエンジンの一体制御装置において、変速の進行度合を回転メンバの回転状態から検出する手段と、前記変速の進行度合に基づいて、前記エンジントルクの変更手段にエンジントルクの復帰開始を指示する手段と、該復帰開始後のエンジントルクの復帰量を、該復帰開始後における変速の進行度合に応じて逐次変更・決定する手段と、を備え、該変更・決定された復帰量に基づいてエンジントルクを復帰し、変速の終了と同期してエンジントルクの復帰を完了することにより、上記目的を達成したものである。

【発明の作用及び効果】

本発明においては、エンジントルクを変更した後これを復帰するにあたつて、該エンジントルクの復帰量を、変速の進行度合に応じてリアルタイムで逐次変更するようにし、エンジントルクの復帰完了を変速の終了時期に完全に同期させるようしている。

即ち、従来は、たとえ変速の進行度合に応じて

エンジントルク変更の復帰開始のタイミング及び復帰度合を決定したとしても、エンジントルクの復帰を開始した後は変速のそれ以後の進行度合とは関係なくエンジントルクが定められた復帰度合で徐々に復帰されるに過ぎなかつた。その結果、摩擦係合装置の係合油圧のはらつき、あるいは同一スロットル開度であつても生じるエンジンの発生トルクのはらつき等により、変速の終了とエンジントルクの復帰完了とは、必ずしも同期しなかつた。

しかしながら、本発明においては、エンジントルクの復帰に際してその復帰量を時々刻々と変化する変速の進行度合に応じて逐次変更するようにしている。その結果、摩擦係合装置の係合油圧のはらつき、あるいはエンジントルクのはらつき等の如何に拘わらず、必ずエンジントルクの復帰完了と変速の終了とを同期させることができる。

変速の進行度合に応じて逐次エンジントルクの復帰量を決定していく方法としては、例えば、変速終了時のターピン同期回転数(出力軸回転数N

- 7 -

介して更にエンジン本体26の燃焼室26Aへと送られる。燃焼室26A内において混合気が燃焼した結果生成される排気ガスは、排気弁28、排気ポート30、排気マニホールド32及び排気管34を介して大気に放出される。

前記エアフローメータ12には、吸気温を検出するための吸気温センサ100が設けられている。前記スロットル弁14は、運転席に設けられた図示せぬアクセルペダルと運動して回動する。このスロットル弁14には、その開度を検出するためのスロットルセンサ102が設けられている。又、前記エンジン本体26のシリンダプロツク26Bには、エンジン冷却水温を検出するための水温センサ104が配設されており、排気マニホールド32の集合部分には、該集合部分における酸素濃度を検出するためのO₂センサ106が設けられている。更に、エンジン本体26のクランク軸によつて回転される軸を有するデストリビュータ38には、前記軸の回転からクランク角を検出するためのクランク角センサ108が設けられている。

。×ギヤ比 i₀)と現在のターピン回転数N_Tとの相違量△N_Tに応じ、復帰量△T_Eをこの相違量△N_Tの減少に応じて増大しゆくことが考えられる。

なお、本発明は、「復帰量を変速の進行度合に応じて逐次変更・設定する」ものであるが、趣旨より「復帰開始後のエンジントルクの変更量 자체を変速の進行度合に応じて逐次変更・設定する」という技術を当然に包含している。

【実施例】

以下図面を参照して本発明の実施例を詳細に説明する。

第2図は、本発明が適用される、吸入空気量感知式の自動車用電子燃料噴射エンジンと組合わされた自動変速機の全体概要図である。

エアクリーナ10から吸入された空気は、エアフローメータ12、スロットル弁14、サージタンク16、吸気マニホールド18へと順次送られる。この空気は吸気ポート20付近でインジェクタ22から噴射される燃料と混合され、吸気弁24を

- 8 -

又、自動変速機A/Tには、その出力軸の回転速度から車速を検出するための車速センサ100、及び、ターピン回転速度を検出するためのターピン回転数センサ112が設けられている。

これらの各センサ100、102、104、106、108、110、112の出力は、エンジンコンピュータ(以下ECUと称する)40に入力される。ECU40では各センサからの入力信号をバラメータとして燃料噴射量を計算し、該燃料噴射量に対応する所定時間だけ燃料を噴射するように前記インジェクタ22を制御する。

なお、スロットル弁14の上流とサージタンク16とを連通させる回路にはアイドル回転制御バルブ(ISCV)42が設けられており、ECU40からの信号によつてアイドル回転数が制御されるようになつている。

又、自動変速機A/Tには、燃費を重視した走行を行うためのE(エコノミー)パターン、動力性能を重視した走行を行うためのP(パワー)パターンを選択するためのパターンセレクトスイッチ

- 9 -

-283-

- 10 -

チ 120 が設けられており、その信号が、ECT コンピュータ 50 に入力されている。又、ECT コンピュータ 50 にはそのほかにブレーキランプスイッチ 122、シフトポジションスイッチ 124、オーバードライブスイッチ 126 等の信号も入力されている。

ECU 40 は、第 3 図に詳細に示されるように、マイクロプロセッサからなる中央処理ユニット (CPU) 40A と、制御プログラムや各種データ等を記憶するためのメモリ 40B と、前記吸気温センサ 100、水温センサ 104 等からのアナログ信号をデジタル信号に変換して取込むための、マルチブレクサ機能を有するアナログ-デジタル変換器 (A/D コンバータ) 40C と、前記スロットルセンサ 102、O₂ センサ 106、クランク角センサ 108、車速センサ 110、ターピン回転数センサ 112、等からの出力を直接取込むための入カインターフェイス回路 40D と、前記 CPU 40A の演算処理結果に応じて、イグニションコイル 44 への点火信号、インジェクタ 22

- 11 -

つて駆動される 2-3 シフトバルブ 61、前記ソレノイド S₂ によって駆動される 1-2 シフトバルブ 62 及び 3-4 シフトバルブ 63、前記ソレノイド S₃ によって駆動されるロツクアツプクラツチコントロールバルブ 64 を備え、シフトバルブ 61、62 によって第 1 速～第 3 速のギヤ比構成を得るための 3 速部ユニットが制御され、シフトバルブ 63 によってオーバードライブのギヤ比を得るためのオーバードライブユニットが制御され、ロツクアツプクラツチコントロールバルブ 64 によってトルクコンバータの入出力側を機械的に直結するロツクアツプクラツチが制御されるようになっている。

又、この ECU 40 では、クランク角センサ 108 から出力されるクランク角 30° 每の信号の時間間隔の逆数が、エンジン回転速度に比例することを利用して、該クランク角センサ 108 からの出力信号に基づいて演算によってエンジン回転速度を求めている。

更に、この ECU 40 は、ECT コンピュータ

への燃料噴射信号、ISCV 42 へのアイドル回転制御信号、及び、自動変速機 A/T 用の ECT コンピュータ 50 への信号を出力するための出力インターフェイス回路 40E とから構成されている。

一方、ECT コンピュータ 50 は、マイクロプロセッサからなる中央処理ユニット (CPU) 50A と、制御プログラムや各種データ等を記憶するためのメモリ 50B と、スロットルセンサ 112、車速センサ 110、ターピン回転数センサ 112、バターンセレクトスイッチ 120、ブレーキランプスイッチ 122、シフトポジションセンサスイッチ 124、及びオーバードライブスイッチ 126 からの出力を入力するための入カインターフェイス回路 50D と、前記 CPU 50A の演算処理結果に応じて、自動変速機 A/T のソレノイド S₁、S₂、S₃ への制御信号及び ECU 40 への信号を出力するための出カインターフェイス回路 50E とから構成されている。

自動変速機 A/T は、前記ソレノイド S₁ によ

- 12 -

50 の変速情報（変速判断、変速指令、ロツクアツプクラツチ係合許可等）を受け、エンジントルクダウン制御を実行すると共に、この制御情報を ECT コンピュータ 50 に出力する。ECT コンピュータ 50 では、この情報に基づき、ロツクアツプクラツチ解放指令を行つたり、上記制御が確実に行われているか否かを検査する。

なお、この実施例では ECU 40 と ECT コンピュータ 50 とを別体とし、且つエンジントルクダウンの量（機器の量）とタイミングを ECU 40 が決定・実行するようしているが、本発明では制御機器の個数あるいはその制御分担領域を限定するものではない。

第 4 図は ECU 40 及び ECT コンピュータ 50 の機能に着目した上で種々の入出力機器との関係を表わしたものである。

変速判断、変速出力手段 70 は、車速 N₀、スロットル開度 θ に応じ、変速判断を行い、ソレノイド S₁～S₃ 等を制御する。又、エンジントルクダウン量確定手段 72 に変速の種類を伝える。

イナーシヤ相開始検出手段 74 とエンジントルクダウン量確定手段 72 は、車速 N_o 、ターピン回転速度 N_T 、及びスロットル開度 θ に応じ、トルクダウンの開始時期及び変更量 ΔT_E を確定し、エンジン制御手段 78 に例えば点火時期を遅らせる（遅角）等によるトルクダウンを指示する（変更量 ΔT_E については第 6 図参照。後に詳述）。なお、イナーシヤ相（自動変速機の実質的変速期間）の開始は、 $N_T < N_o \times i_L$ によって判断される。ここで、 i_L は、自動変速機の変速前（低速段側）のギヤ比である。

エンジントルク復帰時期検出手段 80 は、ターピン回転速度 N_T 、車速 N_o 等から、 $N_T \leq N_o \times i_L + N'$ の成立（変速終期）を検出してこれを復帰開始時期と確定し、エンジントルク復帰度合確定手段 82 に伝達する。ここで、 i_L は変速後（高速段側）のギヤ比、 N' はスロットル開度 θ 、変速の種類等によって決められる定数である（第 6 図を参照。後に詳述）。

エンジントルク復帰度合確定手段 82 は、復帰

- 15 -

ツトされる。即ち、本発明に係るエンジントルクの変更制御は特に実行されない。

アップシフトの変速判断があつたと判定されたときは、ステップ 203 に進んでイナーシヤ相が開始したか否かが判定される。イナーシヤ相の開始の判定は、前述したようにターピン回転速度 N_T が車速 N_o に低速段（前変速段）側のギヤ比 i_L を乗じたものより小さくなつた時点に至つたか否かを以つて判断する。 $N_T < N_o \times i_L$ が成立しない場合はステップ 204 に進んでフラグ F が 1 に設定され、リセットされた後、ステップ 201、205 を介してステップ 203 での判断が繰返される。

イナーシヤ相が開始したと検出されると、ステップ 206 に進んでエンジントルクを変更量 ΔT_E だけ変更（ダウン）する指令が出される。その後ステップ 207 に進み、変速が終期に至つたか否かが判定される。この判定は、前述したように $N_T \leq N_o \times i_L + N'$ が成立するか否かをもつて判定する。

開始時期でのトルクダウン量 $\Delta T_E'$ と定数 N' とを用いて、例えば下記式でトルク変更量 ΔT_E を毎回の N_T 、 N_o のサンプル毎に演算し、エンジン制御手段に指示してゆいく。

$$\Delta T_E = \Delta T_E' \times (N_T - N_o \times i_L) / N' \quad \dots (1)$$

従つて、変速の終了が遅れれば、それに合せてトルク復帰も遅れ、早まればそれに合せて復帰も早まることになるため、変速終了時期とエンジントルクの復帰完了時期を完全に同期させることができる。

第 5 図は、上記機能をフローチャート化したものである。

まずステップ 201 において、フロー制御用のフラグ F の値が確認される。このフラグ F は、当初零に設定されているため、流れはステップ 202 へと進む。

ステップ 202 においてはアップシフトの変速判断が行われた否かが判定される。ここでアップシフトの変速判断がなかつたときはそのままリセ

- 16 -

第 6 図に、トルクダウン量（遅角量） ΔT_E 及び定数 N' の具体的な数値例を示す。

トルクダウン量 ΔT_E は、スロットル開度 θ （エンジン負荷）が高くなるほど大きく設定される。即ちスロットル開度が大きいときほどエンジンのトルクダウン量 ΔT_E は大きく設定される。又、このトルクダウン量 ΔT_E は、変速の種類によつても変化させられ、定性的には、より低速段側におけるアップシフト変速のときにより大きくトルクダウンが行われるようになつてゐる。

一方、定数 N' の方もスロットル開度 θ が大きいときほど大きくなるように設定されるが、変速の種類については、第 2 速段から第 3 速段への変速の場合に最も大きくなるように設定される。これは、当該変速の種類におけるターピン回転速度 N_T の高低、及びエンジントルクの変更量等を考慮したためである。

$N_T \leq N_o \times i_L + N'$ が成立するまではステップ 208 に進んでフラグ F が 2 に設定され、リセットされた後ステップ 201、205、209

を介してステップ 207 での判断が戻される。

ステップ 207 において変速が終期に至つたと判断されたときには、ステップ 210 に進んでトルク変更の復帰が開始される。この復帰は、前述の(1)式に基づいて行われる。

(1)式において、 $N_T - N_0 \times i_h$ は、現在のターピン回転速度 N_T と変速終了時のターピン同期回転速度 $N_T' (= N_0 \times i_h)$ との差 ΔN_T を示している。ステップ 207 における判断式から明らかなように、変速の終期が検出された時点においては、この差 ΔN_T は N' であつた。従つて、 $(N_T - N_0 \times i_h) / N'$ は、ステップ 207 において変速終期が検出された時点においては 1 であり、 N_T が $N_0 \times i_h$ に近付くに従つて、即ち変速終了時点に近付いていくに従つて零に近付いていくことになる。

従つて、このように変化していく係数を変速終期が検出された時点におけるトルク変更量 ΔT_E に乘じてやることにより、変速の終了と完全に同期したエンジンのトルク復帰(トルク変更)を行なう。

- 19 -

こうしてステップ 211 において変速が終了したと判断された場合には、最後にステップ 213 においてフラグ F が零に設定され再びリセットされる。

第 8 図に、上記実施例装置を用いてアップシフトを行つたときの変速過渡特性を示す。

出力軸トルクの図において一点鎖線で示す理想トルク特性に近い実線のようなトルク特性を得るために、摩擦係合装置の油圧を実線で示すような特性にしたとする。このような特性の油圧は従来周知の油圧制御装置において容易に発生することができる。

この場合、図の時刻 a 点で実際のイナーシヤ相が始まり、b 点でこれを検出する。この検出と同時にエンジンのトルクダウンが実行される。又、d 点で $N_T \leq N_0 \times i_h + N'$ の条件が成立するため、エンジンのトルク復帰が開始され、e 点で復帰が完了する。

従来技術では、復帰時間 T_r をタイマで規定するようにしていた。このため、例えば摩擦係合装

行うことが可能となる。

このトルク変更量 ΔT_E とターピン回転数 N_T と変速終了時のターピン回転数 $N_0 \times i_h$ との差 ΔN_T との関係を第 7 図に示す。図から明らかのように、このトルク変更量 ΔT_E は、差 ΔN_T が零に近付くに従つて、即ち変速が終了していくに従つて零に近付いていくものである。

なお、このステップ 210 での演算は、毎回のターピン回転数 N_T 、車速 N_0 のサンプル毎に演算され、エンジン制御手段 78 側に指示されていく。

ステップ 211 においては、変速が完全に終了した否かが判定される。この判定は、 $N_T - N_0 \times i_h$ が零になつたか否か、あるいは、 ΔT_E が零になつたか否か等を検出することによって判定することができる。変速が終了しない場合は、ステップ 212 に進んでフラグ F が 3 に設定され、リセットされた後ステップ 201、205、209 を介してステップ 210 の直前に戻り、エンジンのトルク復帰が続けられる。

- 20 -

置の油圧が破線で示したように高めにはらついたときには c 点からトルク復帰が始まつてしまい、ターピン回転速度 N_T の変化率 dN_T/dt が大きいため、実際の変速終了時期 d' に対してエンジントルクの復帰完了時期が e となつてしまい、出力軸トルクは破線のように落込みが発生してしまつた。逆に、摩擦係合装置の油圧が低めにはらついた場合は(2点鎖線)、一般に変速の進行が遅れるため e 点でトルク復帰時期が判断され、そこからタイマ T_r だけ経過した f 点でトルク復帰が完了した。ところが、f 点では、摩擦係合装置の油圧は既に充分に低くなつてあり、この段階でエンジントルクが復帰されてしまうと、吸収エネルギーが増加して変速の終了は更に延びてしまう。その結果、変速が摩擦係合装置の油圧の復帰時点(h 地点)までに終了できなくなり、該油圧の立ち上りと共に大きなショックが発生する。又、摩擦係合装置でのエネルギー吸収量がエンジントルクが早く復帰されたことに伴つて増加してしまうため、耐久性も低下してしまうことになる。

- 21 -

-286-

- 22 -

上記実施例によれば、ターピン回転速度 N_T の同期回転スピード N_T' ($= N_o \times i_h$) に近づく度合に応じてエンジントルクを復帰させるため、变速の終了とエンジントルクの復帰完了とが必ず同期し、良好な变速特性を得ることができると共に、摩擦係合装置の耐久性を向上させることができるものである。

なお、第8図の特性は、摩擦係合装置の油圧を变速中に徐々に低下させるような制御を行つたものを例にとつていただが、より一般的な該油圧が時間と共に僅かずつ上昇していくような特性の油圧制御装置においても上記定性的な効果はそのままあてはまるものである。

4. 図面の簡単な説明

第1図は、本発明の要旨を示すプロック図、

第2図は、本発明に係る実施例装置が適用された車両用電子燃料噴射エンジン及び自動变速機の全体概略図、

第3図は、上記実施例装置における入出力関係を抽出して示すプロック図、

- 23 -

時点におけるトルク変更量、
 ΔT_E … トルク変更量。

代理人 牧野 利博
 高矢 諭
 松山 主佑

第4図は、同じくコンピュータ内において実行される機能と入出力機器との関係を表わしたプロック図、

第5図は、コンピュータ内で実行される制御フローを示す流れ図、

第6図は、トルクダウン量 ΔT_E と定数 N' の具体的な数値例を示す線図、

第7図は、差 ΔN_T とトルク変更量 ΔT_E との関係を示す線図、

第8図は、上記実施例装置にてアップシフトが行われたときの各種变速過渡特性を示す線図である。

N_T … ターピン回転速度、

N_o … 車速、

i_L … 低速側（前变速段側）側のギヤ比、

i_h … 高速段（变速後の变速段）側のギヤ比、

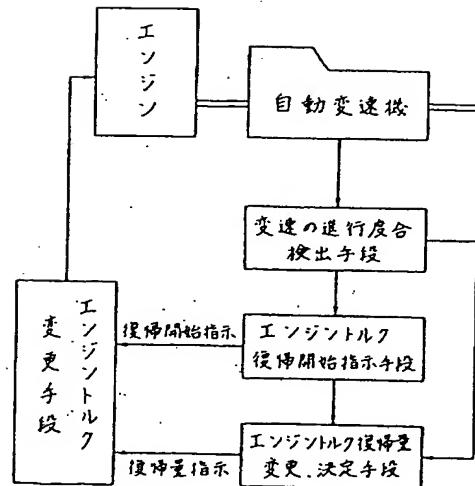
N' … 变速終期を検出する際に用いる定数

（エンジントルクの復帰時期を検出する際に用いる定数）、

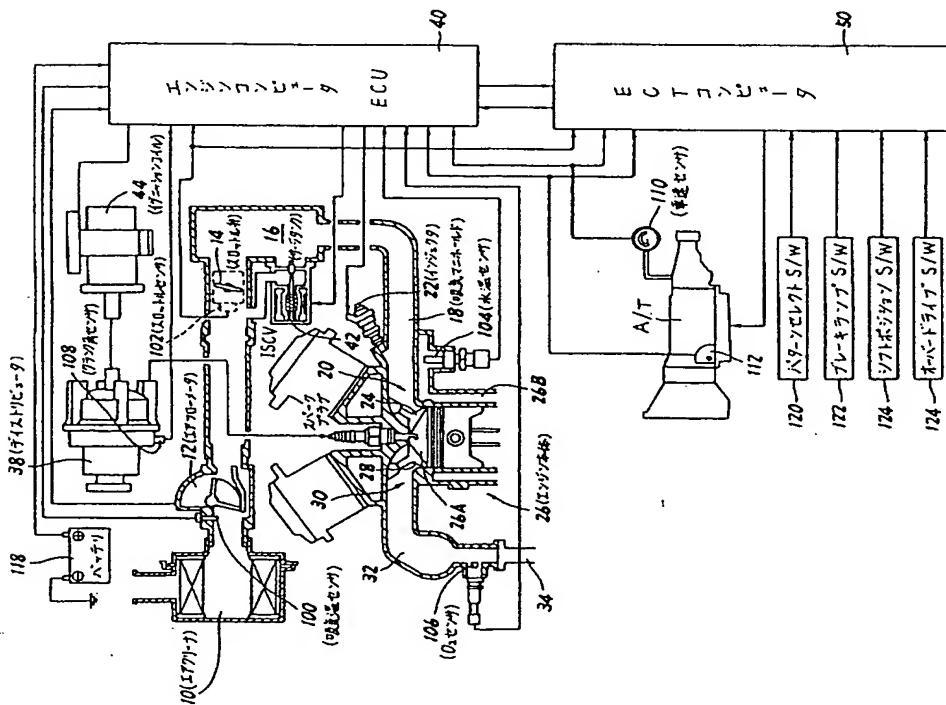
$\Delta T_E'$ … 变速終期が検出された

- 24 -

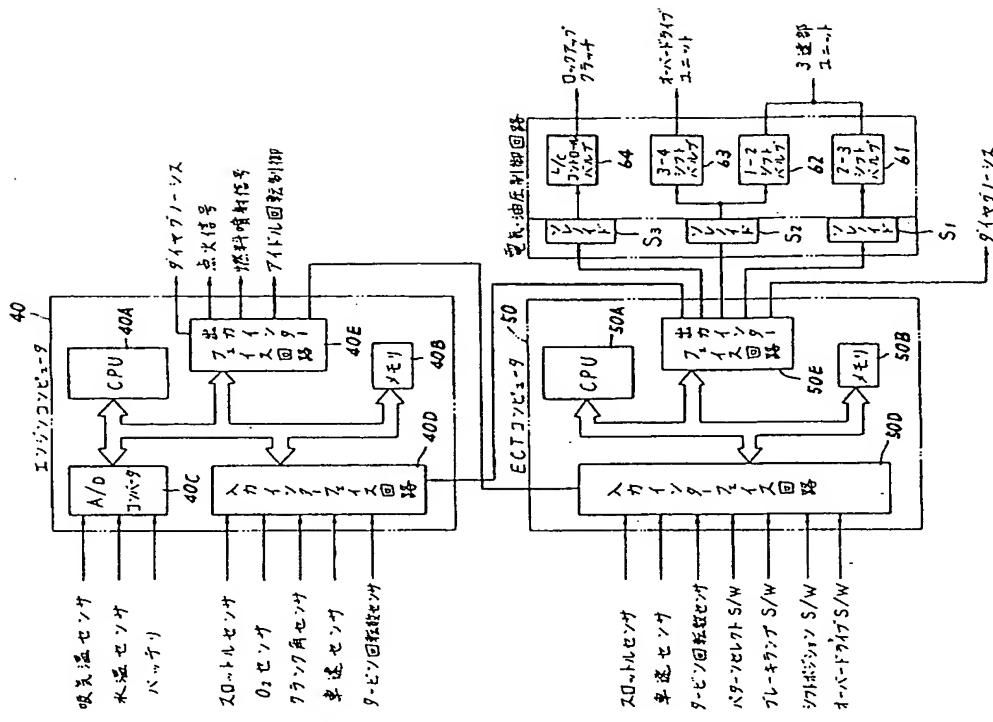
第1図



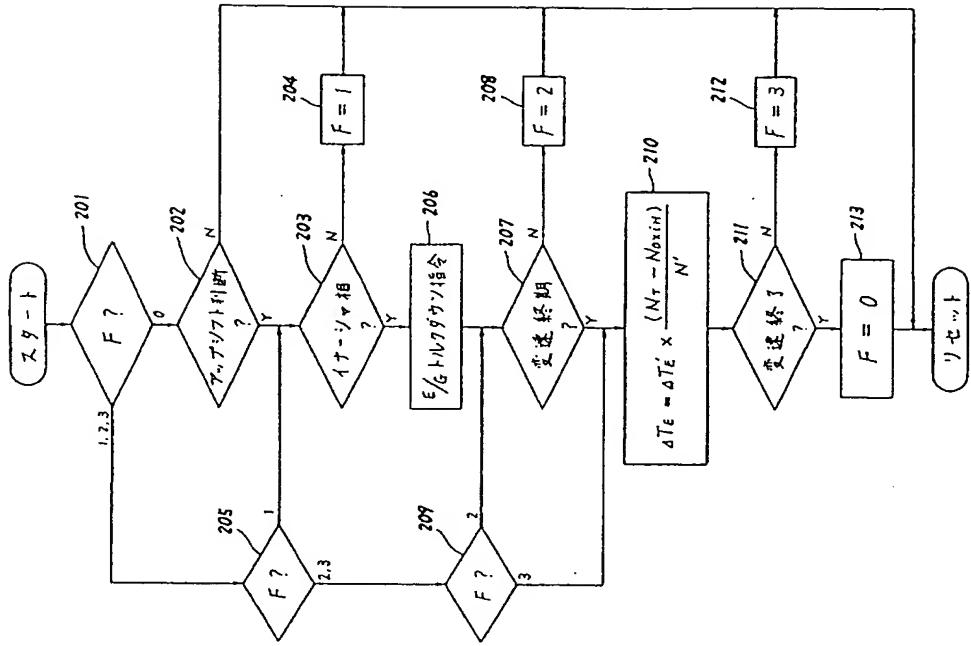
第 2 図



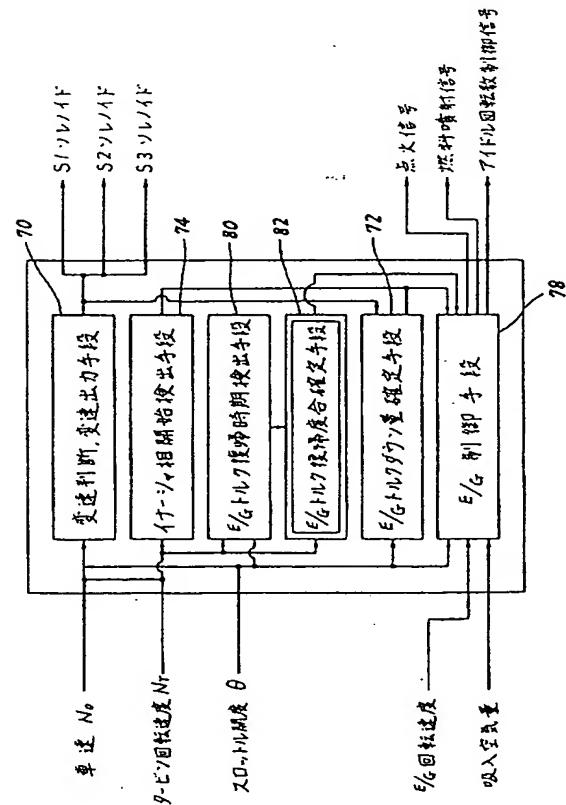
第 3 図



第 5 図



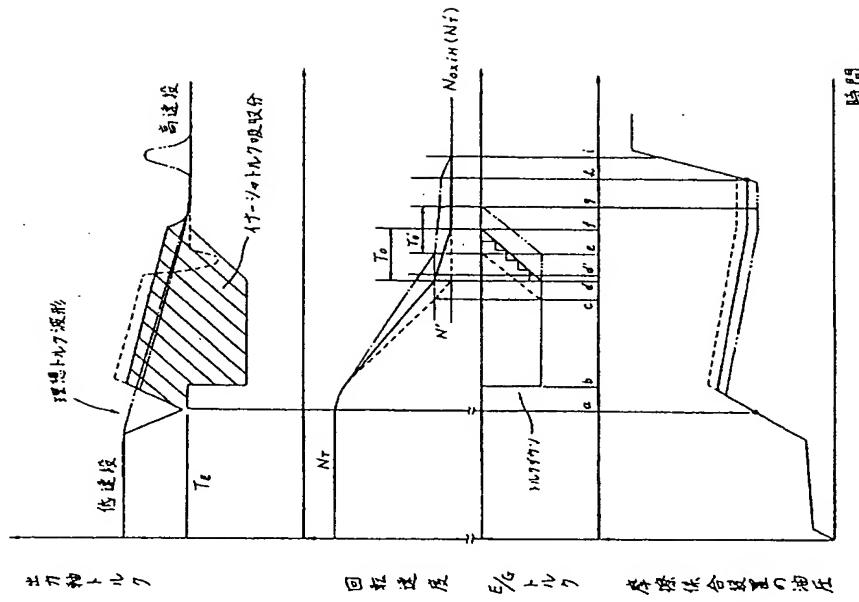
第 4 図



第 6 図

E/G	1 — 2	2 — 3	3 — 4
角速度 ($\frac{1}{2}T_E$)	$N'(rpm)$	$N'(rpm)$	$N'(rpm)$
0 ~ 7 %	0	0	0
7 ~ 15 %	0	0	0
15 ~ 25 %	10	300	8
25 ~ 35 %	15	350	10
35 ~ 50 %	20	400	15
50 ~ 65 %	25	450	20
65 ~ 85 %	25	500	25
85 ~ 100 %	25	600	25

第 8 図



第 7 図

